

UNIVERSITI SAINS MALAYSIA

Peperiksaan Semester Tambahan
Sidang Akademik 1993/94

Jun 1994

EEE 329 Mikropemproses II

Masa : [3 jam]

ARAHAN KEPADA CALON:

Sila pastikan bahawa kertas peperiksaan ini mengandungi 5 muka surat bercetak dan ENAM(6) soalan sebelum anda memulakan peperiksaan ini.

Jawab LIMA(5) soalan dari ENAM(6) soalan.

Agihan markah bagi setiap soalan diberikan di sut sebelah kanan sebagai peratusan daripada markah keseluruhan yang diperuntukkan bagi soalan berkenaan.

Jawab kesemua soalan dalam Bahasa Malaysia.

...2/-

1. Keupayaan untuk menyimpan data-data penting apabila bekalan kuasa terputus ataupun sengaja dimatikan, adalah salah satu ciri asas dalam banyak alatan elektronik sekarang ini. Sekiranya suatu alatan itu dikawal oleh mikropengawal 87C51, terangkan bagaimana ciri ini dapat dilaksanakan. Berikan contoh gambarajah perkakasan dan aturcara.

(100%)

2. Huraikan dengan mendalam satu sistem pengumpulan data teragih ("distributed") bagi suatu logi pemprosesan kimia, yang terdiri dari satu pemproses tuan dan 10 pemproses hamba. Butir-butir yang dikehendaki ialah :-

- i) Gambarajah bagi keseluruhan sistem.
- ii) Skematik litar yang lengkap bagi pemproses tuan dan hamba (Gunakan mikropengawal 8051)
- iii) Protokol perhubungan antara tuan dan hamba-hamba.

(100%)

3. i) Terangkan konsep DMA dan kegunaannya.

(20%)

- ii) Dengan bantuan gambarajah, huraikan suatu arkitektur pengawal DMA yang umum.

(40%)

- iii) Tunjukkan bagaimana suatu pengawal DMA (umpamanya 8257) diantaramukakan ke suatu mikropemproses (umpamanya 8085).

(40%)

4. Berikan suatu rekabentuk lengkap bagi pengawal motor pelangkah yang berasaskan mikropengawal 87C51. (Nyatakan semua andaian).

(100%)

5. i) Terangkan bagaimana motor AT dapat dikawal dengan mudah oleh mikropengawal.

(20%)

- ii) Suatu sistem kawalan laju motor AT perlu dilaksanakan. Sistem tersebut terdiri dari komponen-komponen berikut.

- a) Motor AT 12V
- b) Pemacu L293
- c) Input dari 'tachometer' (iaitu suatu voltan yang berkadar dengan kelajuan motor)
- d) Suis penetapan kelajuan
- e) Mikropengawal 8051

Berikan rekabentuk lengkap bagi pengawal kelajuan tersebut.

(80%)

6. i) Peta ingatan bagi 8051 dibahagikan kepada dua ruang yang berasingan, iaitu aturcara dan data. Bincangkan kelebihan dan kekurangan kaedah ini.

(25%)

- ii) Terangkan bagaimana kadar baud dijanakan oleh 8051 bagi port sirinya.

(25%)

- iii) Huraikan struktur port I/O yang ada pada 8051 dan apakah implikasinya jika ingatan luaran digunakan.

(25%)

- iv) Terangkan kemudahan 'bit addressable' yang ada pada mikropengawal 8051 dan kelebihannya bagi aplikasi kawalan.

(25%)

(IEEE 384)

Table 10. 8051 Instruction Set Summary (Continued)

Mnemonic	Description	Byte	Oscillator Period
DATA TRANSFER (Continued)			
MOV <i>src,dest</i>	Move direct	2	24
MOV <i>src,data</i>	Move indirect RAM	2	12
MOV <i>src,data</i>	Move immediate	2	12
MOV <i>DPTR,#data16</i>	Load Data Pointer with a 16-bit constant	3	24
MOV <i>A,A + DPTR</i>	Move Code bytes relative to DPTR to Acc	1	24
MOV <i>A,A + PC</i>	Move Code bytes relative to PC to Acc	1	24
MOV <i>A,0</i>	Move External RAM (8-bit) addy to Acc	1	24
MOV <i>A,0DPTR</i>	External RAM (16-bit) addy to Acc	1	24
MOV <i>0,A</i>	Move Acc to External RAM (8-bit addy)	1	24
MOV <i>0DPTR,A</i>	Move Acc to External RAM (16-bit addy)	1	24
PUSH <i>direct</i>	Push direct byte onto stack	2	24
POP <i>direct</i>	Pop direct byte from stack	2	24
XCH <i>A,Rn</i>	Exchange register with Accumulator	1	12
XCH <i>A,direct</i>	Exchange direct byte with Accumulator	2	12
XCH <i>A,0</i>	Exchange indirect RAM with Accumulator	1	12
XCHD <i>A,0</i>	Exchange low-order byte of indirect RAM with Acc	1	12

Table 10. 8051 Instruction Set Summary (Continued)

Mnemonic	Description	Byte	Oscillator Period
BOOLEAN VARIABLE MANIPULATION			
CLR <i>C</i>	Clear Carry	1	12
CLR <i>bit</i>	Clear direct bit	2	12
SETB <i>C</i>	Set Carry	1	12
SETB <i>bit</i>	Set direct bit	2	12
CPL <i>C</i>	Complement Carry	1	12
CPL <i>bit</i>	Complement direct bit	2	12
ANL <i>C,bit</i>	AND direct bit to CARRY	2	24
ANL <i>C,dir</i>	AND complement of direct bit to CARRY	2	24
ORL <i>C,bit</i>	OR direct bit to Carry	2	24
ORL <i>C,dir</i>	OR complement of direct bit to Carry	2	24
MOV <i>C,bit</i>	Move direct bit to Carry	2	12
MOV <i>C,dir</i>	Move Carry to direct bit	2	24
JC <i>rel</i>	Jump if Carry is set	2	24
JNC <i>rel</i>	Jump if Carry is not set	2	24
JB <i>bit,rel</i>	Jump if direct bit is set	3	24
JNB <i>bit,rel</i>	Jump if direct bit is not set	3	24
JBC <i>bit,rel</i>	Jump if direct bit is set & clear bit	3	24
PROGRAM BRANCHING			
ACALL <i>addr11</i>	Absolute Subroutine Call	2	24
LCALL <i>addr16</i>	Long Subroutine Call	3	24
RET	Return from Subroutine	1	24
RETI	Return from interrupt	1	24
AJMP <i>addr11</i>	Absolute Jump	2	24
LJMP <i>addr16</i>	Long Jump	3	24
SJMP <i>rel</i>	Short Jump (relative addy)	2	24

All mnemonics copyrighted © Intel Corporation 1980

Mnemonic	Description	Byte	Oscillator Period
PROGRAM BRANCHING (Continued)			
JMP <i>0A + DPTR</i>	Jump indirect relative to the DPTR	1	24
JZ <i>rel</i>	Jump if Accumulator is Zero	2	24
JNZ <i>rel</i>	Jump if Accumulator is Not Zero	2	24
CINE <i>A,direct,rel</i>	Compare direct byte to Acc and jump if Not Equal	3	24
CINE <i>A,#data,rel</i>	Compare immediate to Acc and jump if Not Equal	3	24

Mnemonic	Description	Byte	Oscillator Period
PROGRAM BRANCHING (Continued)			
CINE <i>Rn,#data,rel</i>	Compare immediate to register and jump if Not Equal	3	24
DJNZ <i>Rn,rel</i>	Decrement register and jump if Not Zero	2	24
DJNZ <i>direct,rel</i>	Decrement direct byte and jump if Not Zero	3	24
NOZ	No Operation	1	12

All mnemonics copyrighted © Intel Corporation 1980